(19)日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A)

(川)特許出顧公開登号 特開2000-108995 (P2000-108995A)

(43)公開日 平成12年4月18日(2000.4.18)

(51) Int.CL?

織別配号

FI

チーマコード(参考)

B63H 21/22

B60K 41/04

B63H 21/22 B60K 41/04 Z

審査請求 未請求 請求項の数II OL (全 6 頁)

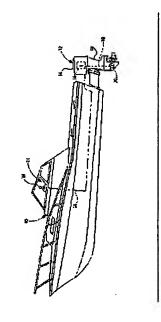
(21)出顧番号	特顯平1.1−140322	(71)出頗人	390040590
(22)出窗日	平成11年5月20日(1999.5.20)		アウトボード マリーン コーボレイション OUTBOARD MAR(NE COR
(31)優先権主張番号 (32)優先日 (33)優先權主張国	09/162566 平成10年9月29日(1998.9.29) 米国 (US)		PORATION アメリカ合衆国 イリノイ州 60085- 2195 ウォーケガン シーホース ドライ
		(72) 発明者	ブ 100 ジェームズ エル ホルト アメリカ合衆国 ウイスコンシン 53105 パーリントン 349番アヴェニュー
		(74)代理人	6813 100077827 弁理士 鈴木 弘勇

(54) 【発明の名称】 ポートの電子制御システム

(57)【要約】

【課題】 操船位置とボートの推進システムとの間に、 機械的ケーブルまたは他の機械的連結機構を有しない電 子調御システムを有するボートを提供する。

【解決手段】 ボートは、絶道システムと、推進システムからある距離に位置するスロットル、シフトおよび航行制御は高気信号を発生し、それらは推道システム内の電子制御ユニットへ送られる。電子制御ユニットは推進システムのの窓子制御ユニットへ送られる。電子制御ユニットは推進システムのための燃料噴射および燃料の点火を制御し、また緑船者のスロットル、シフトおよび航行制御要素の操作に応じてスロットルおよびトランスミッションに信号を与える。スロットル、シフトおよび航行制御要素と、指道システムとの間に機械的連結機構またはケーブルは存在しない。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 差遣システムを備えるボートであって、 前記着道システムは、エンジンと、トランスミッション と、維力発生器とを有し、前記モータは前記ボートに接 続され、前記エンジンはハウジング内に配置され、前記 エンジンはスロットルを有し、前記ボートは、

1

前記エンジンからある距離の位置において前記ボートに 配置され、緑鉛者により使用されるトランスミッション 制御算宏人

前記エンジンからある距離の位置において前記ボートに 10 配置され、緑鉛者により使用されるスロットル副御要素 ٤.

前記エンジンからある距離の位置において前記ボートに 配置され、緑鉛者により使用される航行制御要素と、 前記ハウジング内に配置される電子制御ユニットと、 エンジンのスロットルに接続され、電気的エネルギーを

機械的エネルギーに変換する第1の要素と、 前記トランスミッションに接続され、電気的エネルギー

を機械的エネルギーに変換する第2の要素と、 前記トランスミッション副御要素を前記電子制御ユニッ

トに接続する第1の電気的導電性要素と、 前記スロットル副御要素を前記電子副御ユニットに接続 する第2の電気的導電性要素と、

前記航行制御要素を前記電子制御ユニットに接続する第 3の電気的導電性要素と、

前記電子制御ユニットを、電気的エネルギーを機械的エ ネルギーに変換する前記第1の要素に接続する第4の電 気的物質性要素と、および前記電子制御ユニットを、電 気的エネルギーを機械的エネルギーに変換する前記第2 の要素に接続する第5の電気的導電性要素と、を備え、 前記トランスミッション制御要素、前記スロットル制御 要素および前記航行制御要素の1つ以上の動きにより、 制御要素と推力システムとの間に機械的ケーブルまたは 連結機構を使用することなく、前記電子制御ユニットが エンジンまたはトランスミッションを調整する信号を中 継するボート。

【請求項2】 前記スロットル制御要素はフットペダル を含む請求項1に記載のボート。

【請求項3】 前記トランスミッション制御要素は押し ボタン列を含む語求項1に記載のボート。

【請求項4】 前記トランスミッション制御要素はレバ ーを含む請求項」に記載のボート。

【請求項5】 前記航行副御要素は押しボタンを含む請 求項1に記載のボート。

【請求項6】 前記電気的エネルギーを機械的エネルギ ーに変換する第1の要素は第1のサーボモータを含み、 前記電気的エネルギーを機械的エネルギーに変換する第 2の要素は第2のサーボモータを含む請求項1に記載の ボート。

【鹍水項7】 前記算1の電気的導電性要素は電気ワイ 50 前記錯遣システムに接続され、前記電子制御ユニットか

ヤを含み、

前記第2の電気的導電性要素は電気ワイヤを含み、 前記第3の電気的導電性要素は電気ワイヤを含む請求項 1に記載のボート。

【請求項8】 前記スロットル制御要素はフットペダル

前記トランスミッション制御要素は押しボタンを含み、 前記航行制御要素は押しボタンを含み、

前記電気的エネルギーを機械的エネルギーに変換する第 1の要素は第1のサーボモータを含み.

前記電気的エネルギーを機械的エネルギーに変換する第 2の要素は第2のサーボモータを含み、

前記第1の電気的導電性要素は第1の電気ワイヤを含

前記第2の電気的導管性要素は電第2の気ワイヤを含 *

前記第3の電気的導電性要素は第4の電気ワイヤを含む 請求項1に記載のボート。

【請求項9】 前記電子制御ユニットは、前記エンジン のための燃料噴射および点火を制御する請求項1に記載 のボート。

【請求項10】 推進システムを備えるボートであっ て、前記推進システムはエンジンと、トランスミッショ ンと、推力発生器と、を備え、前記ボートは前記差遣シ ステムからある距離に位置する操作ステーションを有

前記操船ステーションにおいて前記ボートに配置され、 前記ポートの操艇者により使用されるトランスミッショ ン副御夢素と

前記操船ステーションにおいて前記ボートに配置され、 前記ボートの操船者により使用されるスロットル制御要 素と.

前記操船ステーションにおいて前記ボートに配置され、 前記ポートの操船者により使用される航行制御要素と、 前記能造システムに接続され、燃料噴射および点火を制 御する電子制御ユニットと、

前記エンジンに接続され、前記電子制御ユニットからの 信号に応じて前記エンジンのスロットルを操作する第1 の手段と、

前記推進システムに接続され、前記電子制御ユニットか 40 ちの信号に応じて前記トランスミッションのシフトを録 作する第2の手段と、

前記ボートに接続され、前記スロットル制御要素から前 記電子制御ユニットへ信号を送る第3の手段と、

前記ボートに接続され、前記トランスミッション副御要 素から前記電子制御ユニットへ信号を送る第4の手段 ᅩ.

前記ボートに接続され、前記航行制御要素から前記電子 制御ユニットへ信号を送る第5の手段と、

ち前記第1のスロット操作手段へ信号を送る第6の手段 と、および前記維道システムに接続され、前記電子制御 ユニットから前記第21のシフト操作手段へ信号を送る 第7の手段と、を備え、

前記トランスミッション副御要素、前記スロットル制御 要素および前記航行制御要素の1以上の動きにより、制 御要素と推力システムとの間に機械的ケーブルまたは連 絡機構を使用することなく、前記電子副御ユニットがエ ンジンまたはトランスミッションを調整する信号を中継 するボート。

【請求項11】 推進システムを備えるボートであって、前記推進システムはエンジンと、トランスミッションと、推力発生要素とを備え、前記ボートは前記推進システムから離隔した操船ステーションを有し、

前記操船ステーションにおいて前記ボートに配置され、 前記ボートの操船者により使用されるトランスミッション制御要素と.

前記操船ステーションにおいて前記ボートに配置され、 前記ボートの操船者により使用されるスロットル制御要 素と、

前記操船ステーションにおいて前記ボートに配置され、 前記ボートの操船者により使用される航行制御要素と、 前記指進システムに接続され、前記指進システムを制御 する電子制御ユニットと

前記エンジンに接続され、前記電子副御ユニットからの 信号に応じて前記エンジンのスロットルを操作する手段 ょ

前記着道システムに接続され、前記電子制御ユニットからの信号に応じて前記トランスミッションのシフトを操作する手段と

前記ボートに接続され、前記スロットル制御要素。 前記 トランスミッション制御要素および前記航行制御要素か ちの信号を前記電子制御ユニットへ送る手段と。

前記差道システムに接続され、前記電子制御ユニットから、前記スロットル線作手段および前記シフト操作手段 へ倡号を送る手段と、を備え、

前記トランスミッション制御要素、前記スロットル制御 要素および前記航行制御要素の1以上の動きにより、制 御要素と推力システムとの間に機械的ケーブルまたは連 結構構を使用することなく、前記電子副御ユニットがエ 40 ンジンまたはトランスミッションを調整する信号を発生 するボート。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は、電子制御システムを備えるボートに開し、特に、電子式スロットル、シフトおよび航行制御を有し、操船者の制御ステーションとボートの推進システムの間に機械的ケーブルなどを有しないボートに関する。

[0002]

【従来の技術】最も典型的に、ボートのスロットルおよびシフト制御は、ボートの長さ方向のほぼ中央に配置された操船ステーションとボート船屋付近の推進システムとの間に延在するケーブルまたは他の機械的連結機構により達成される。

[0003]

【発明が解決しようとする課題】最近では、第2のまたは遠隔航行制御ステーションがある場合、そのような制御にエレクトロニクスを使用する努力がなされてきている。例えば、米国特許5,214,977号、5,222,414号、5,222,901号および5,539,294号を参照されたい。上記特許に記載された程々のシステムは、録船副御ステーションとボートの推進システムと間の距離のある部分についてケーブルその他の機械的連結機構に依存していることに注意が必要である。

[0004]

【課題を解決するための手段】前述のシステムの欠点は 本発明により克服された。 差遣システムを備えるボート が記載され、そのシステムは、エンジン、トランスミッ 20 ションおよび能力発生器を備える。モータはボートに接 続され、エンジンはハウジングまたはボート自身の内部 に配置され、エンジンはスロットルを備える。ボート は、エンジンからある距離においてボートに配置され、 緑船者により使用されるトランスミッション制御要素 と、エンジンからある距離の位置においてボートに配置 され、緑船者により使用されるスロットル制御要素と、 エンジンからある距離の位置においてボートに配置さ れ、操船者により使用される航行制御要素と、維進シス テムに接続される電子制御ユニットと、エンジンのスロ ットルに接続され、電気的エネルギーを機械的エネルギ ーに変換する第1の要素と、トランスミッションに接続 され、電気的エネルギーを機械的エネルギーに変換する 第2の要素と、トランスミッション副御要素を電子制御 ユニットに接続する第1の電気的導電性要素と、スロッ トル副御要素を電子制御ユニットに接続する第2の電気 的導電性要素と、航行制御要素を電子副御ユニットに接 続する第3の電気的導電性要素と、電子制御ユニット を、電気的エネルギーを機械的エネルギーに変換する第 1の要素に接続する第4の電気的導電性要素と、電子制 御コニットを、電気的エネルギーを機械的エネルギーに 変換する第2の要素に接続する第5の電気的導電性要素 と、を償える。トランスミッション制御要素、スロット ル副御要素および航行制御要素の1つ以上の動きによ り、配置された副御要素とエンジンとの間に機械的ケー ブルまたは連結機構を使用することなく、エンジンおよ び/またはトランスミッションを調整する信号を電子制 御ユニットが中継する。

【0005】本発明の目的は、緑船ステーションとボートの指道システムとの間に、機械的ケーブルまたは他の 50 機械的連結機構を有しない電子制御システムを育するボ

ートを提供することにある。本発明の他の目的は、単純 で信頼性が高く安価な電子副御システムを有するボート を提供することである。本発明のさらに他の目的は、推 道システムに既に導入された電子処理能力を有する電子 制御システムを提供することにある。本発明の他の長所 は美的に満足できる電子副御システムを提供するととに ある。

5

【0006】本発明および他の目的、観点、目標および 長所の完全な理解は、ことに示す添付図面と関連して好 る.

[0007]

【発明の真施の形態】本発明は積々の変形および代替的 構成が可能であるが、図面に示した好適な実施形態を詳 細に説明する。しかし、本発明を関示された具体的な形 態に限定することは意図されていない。逆に、添付の詩 求の範囲に記載された本発明の精神および範囲内に属す る全ての変形、等価な構成および方法ならびに代替的構 造をカバーすることが意図される。

【0008】図1を参照すると、ボート10と、紹外機 20 の形態の推進システム12とが模式的に示される。 船外 機12は、ハウジング14、ハウジング14内のエンジ ン16、駆動シャフトエンクロージャ18、駆動シャフ ト19、トランスミッション20、およびプロペラなど の能力発生器22を備える。ボートおよび船外機の設 計、製造および組立は、それぞれの技術分野の当業者に 既知である。

【0009】操船ステーション24はボートの船首と船 尾のほぼ中間に示されている。 操船ステーション 2.4 に は、スロットル/シフト制御レバー26が配置される。 容易にわかるように、スロットル/シフト制御レバー2 6は差遺システム12からある距離離れている。 線28 で示すのは、操船ステーション24のスロットル/シフ ト副御レバー26と推進システム12の間の電気的に接 続である。スロットル/シフト制御レバー26と推進シ ステム12の間に機械的ケーブルまたは他の機械的連結 機構が存在しないことがわかる。

【0010】電気ワイヤの使用はケーブルより経済的で あり、比較的単純であり、信頼性が高い。また、電気ワ イヤはボート内に配線するのが容易である。さらに、緩 40 れ、マイクロプロセッサ36により処理される。処理の 核的ケーブルなどが無いことにより、実質的により菜的 に満足できる配置が可能となる。

【0011】図2を容照すると、推進システム12がよ り詳細に示されている。前述のように、推造システム1 2は、カウリングとも呼ばれるハウジング14を備え、 その中にエンジン18が配置される。エンジン16に は、レバー30により示されるスロットルと、レバー3 2により示されるシフト機構が接続される。また、ハウ ジング14内には、しばしばECUと呼ばれる電子制御 ユニット34が配置される。そのようなユニットは典型 50 きる。トランスミッションレバー32には、電気的エネ

的にマイクロプロセッサ36を含み、エンジンの燃料噴 射および点火を制御するために使用される。例えば、イ リノイ州ワークガン(Waukegan)のOMCカンパニー は、FICHTブランドの燃料噴射技術を有するJOHNSONはよ びEVINRUDEブランドの船外機を販売している。

【0012】との技術の一部として、電子制御ユニット は、他の享項のうち燃料噴射および点火を監視および制 御している。正しい能力で、ECUマイクロプロセッサ は、遠隔位置からの信号を受信し、応答信号を処理し、 適な実施形態の以下の記述を考慮することにより得られ(10)スロットル30とシフト32へ送信することにも使用さ れる.

> 【0013】スロットル/シフト制御レバー26の代わ りに、図2には、前進ボタン42、中立ボタン44およ び後進ポタン46を有する押しポタン列40が示され る。これらのボタン各々はスイッチ(図示せず)を起動 し、そのスイッチは電気ワイヤ4.8などの第1の電気的 導電性要素により信号を送る。代替的構成がレバー5 () の形態で示される。例えば、レバー50は、点線52で 示す前進位置と、同様に点線54で示す後進位置の間で 移助可能である。ボテンショメータ (図示せず) を使用 して信号を生成することができ、その信号を電気ワイヤ 4.8を通じて送る。

【①①14】スロットル副御要素の一倒として、バネに より付勢されたフットペダル60が示される。そのペダ ル6()もポテンショメータ(図示せず)に取り付けるこ とができ、ポテンショメータは信号を生成し、第2の電 気ワイヤ62などの第2の電気的導電性要素を通じて信 号を送る。押しボタン機構70の形態の航行制御要素 は、航行制御を起動するための第1ボタン72と、加速 のための第2ボタン74とを有する。代替的なスロット ル副御要素がレバー80として示され、そのレバー80 は下方へ動かすことにより航行制御を起動し、上方へ動 かすことにより加速を増加することに使用できる。要素 70および80はいずれもスイッチをに取り付けられる (図示せず)、航行制御要素70および80からの信号 は、電気的ワイヤ76などの第3の電気的導電性要素に より送られる。

【0015】 各副御要素40、50、60、70および /または80からの信号は、ECU34により受け取ら 後、信号は電気ワイヤ86および/または電気ワイヤ8 8などの第4および第5の電気的導電性要素を通じて送 られ、スロットルを調整し、またはトランスミッション をシフトする。スロットルに関して、第1のサーボモー タ90など、電気的エネルギーを機械的エネルギーへ変 換する第1の要素を、スロットルの設定を調整するため に使用することができる。スロットル信号は、フットペ ダル70、(またはレバー26)、もしくは航行副御メ カニズム70、80のいずれかにより生成することがで

ルギーを機械的エネルギーに変換するための、第2のサ ーポモータ92のごとき第2の要素に接続される。トラ ンスミッションレバー32は、線93で示すようなあら ゆる適当な方法でトランスミッションに接続され、その 方法は当業者に既知である。

【0016】動作時には、操船ステーション24内の操 始者は押しボタン40またはレバー50を操作し、トラ ンスミッションに「前道"、「後道"または「中立」の 信号を送る。次に、録船者は、フットペダル60または 回転数(rpm:毎秒回転数)で回転させる。また、航 行制御は、スロットルを操作してある回転数を維持し、 または加速するように動作することができる。他のメカ ニズムを使用して航行制御をオフにすることができる。 本発明を導入したボートは操作が容易であり、人間工学 的により快適であることが明らかである。

【0017】本明細書は、本発明のいくつかの実能形態 を詳細に記述している。均等論により他の変更および変 形は添付の請求の範囲に属する。例えば、他の種類の制 御要素動作インターフェースを使用することができ、制 20 19…駆動シャフト 御要素からECUへの信号はおそらく電気ワイヤなしで 送信可能であろう。例えば、赤外線または無線伝送が利 用できる。また、明細書は船外機に関するものである が、脳内機も使用できる。また、さらに他の代替物も多 くの新規な技術として均等である。あらゆる形におい て、均等論の適用を制限する欲求および意図は存在しな Ļì.

[0018]

*【発明の効果】本発明によれば、緑船ステーションとボ ートの推進システムとの間に、機械的ケーブルまたは他 の機械的連結機構を有しない電子制御システムが提供さ れる。また、単純で信頼性が高く安価な電子制御システ ムが提供される。さらに、推進システムに既に導入され た電子処理能力を導入する電子制御システムが提供され る。また、菜的に満足できる電子制御システムが提供さ ns.

【図面の簡単な説明】

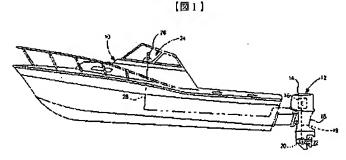
レバーによりエンジンに信号を送り、エンジンを所定の 16 【図1】ボートおよび推進システムの概略立面図であ

【図2】種々の副御要素および推進システムの模式的部 分切欠機略図である。

【符号の説明】

- 12…推進システム
- 14…ハウジング
- 16…エンジン
- 18…駆動シャフトエンクロージャ
- 20…トランスミッション
 - 22…推力発生器
 - 24…繰船ステーション
 - 26…スロットル/シフト副御レバー
 - 30. 32…レバー
 - 34…電子制御ユニット
 - 36…マイクロプロセッサ

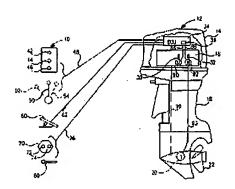
*



(6)

特闘2000-108995

[図2]



)

PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11) Publication number:

2000-108995

(43) Date of publication of application: 18.04.2000

(51) Int. CI.

B63H 21/22 B60K 41/04

(21) Application number : 11-140322

(71) Applicant: OUTBOARD MARINE CORP

(22) Date of filing:

20, 05, 1999

(72) Inventor: JAMES L HOLT

(30) Priority

Priority number : 98 162566

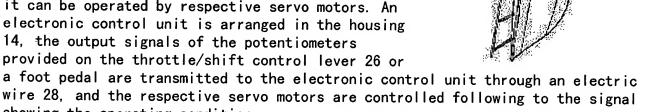
Priority date: 29.09.1998

Priority country: US

(54) ELECTRONIC CONTROL SYSTEM OF BOAT

(57) Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To improve the controllability of an engine by providing a first element converting electrical energy to mechanical energy on the throttle of the engine, and controlling it following to motion of one or more within a transmission control element, a throttle control element, and a navigation control element. SOLUTION: A throttle/shift control lever 26 is arranged in a boat operation station 24 arranged on the nearly middle between the bow and the stern of a boat. Meanwhile, a throttle and shift mechanism respectively setting the lever as operation elements is annexed to a propulsion system 12 constituted by receiving an engine 16 in a cowling (housing) 14 arranged on the stern, and it can be operated by respective servo motors. An electronic control unit is arranged in the housing 14, the output signals of the potentiometers provided on the throttle/shift control lever 26 or



LEGAL STATUS

[Date of request for examination]
[Date of sending the examiner's decision of rejection]

showing the operating condition.

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]
[Date of final disposal for application]
[Patent number]
[Date of registration]
[Number of appeal against examiner's decision of rejection]
[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]
[Date of extinction of right]

Copyright (C); 1998, 2003 Japan Patent Office